

# Grundlagen der Echtzeitplanung

---

## 1. Grundlegende Begriffe und Konzepte

## 2. Planungsverfahren ( Scheduling )

### 2.1 Planen aperiodischer Tasks

- Planen durch Suchen
- Planen nach Fristen
- Planen nach Spielräumen

### 2.2 Planen periodischer Tasks

- Planen nach monotonen Raten



# Prozessorauslastung “U”

---

Gegeben sei die Menge periodischer Tasks  $T_1, T_2, \dots, T_n$ ,

$\Delta e_i / \Delta p_i$  ist die Zeit, die Task  $T_i$  in der Periode  $\Delta p_i$  zur Ausführung nutzt.

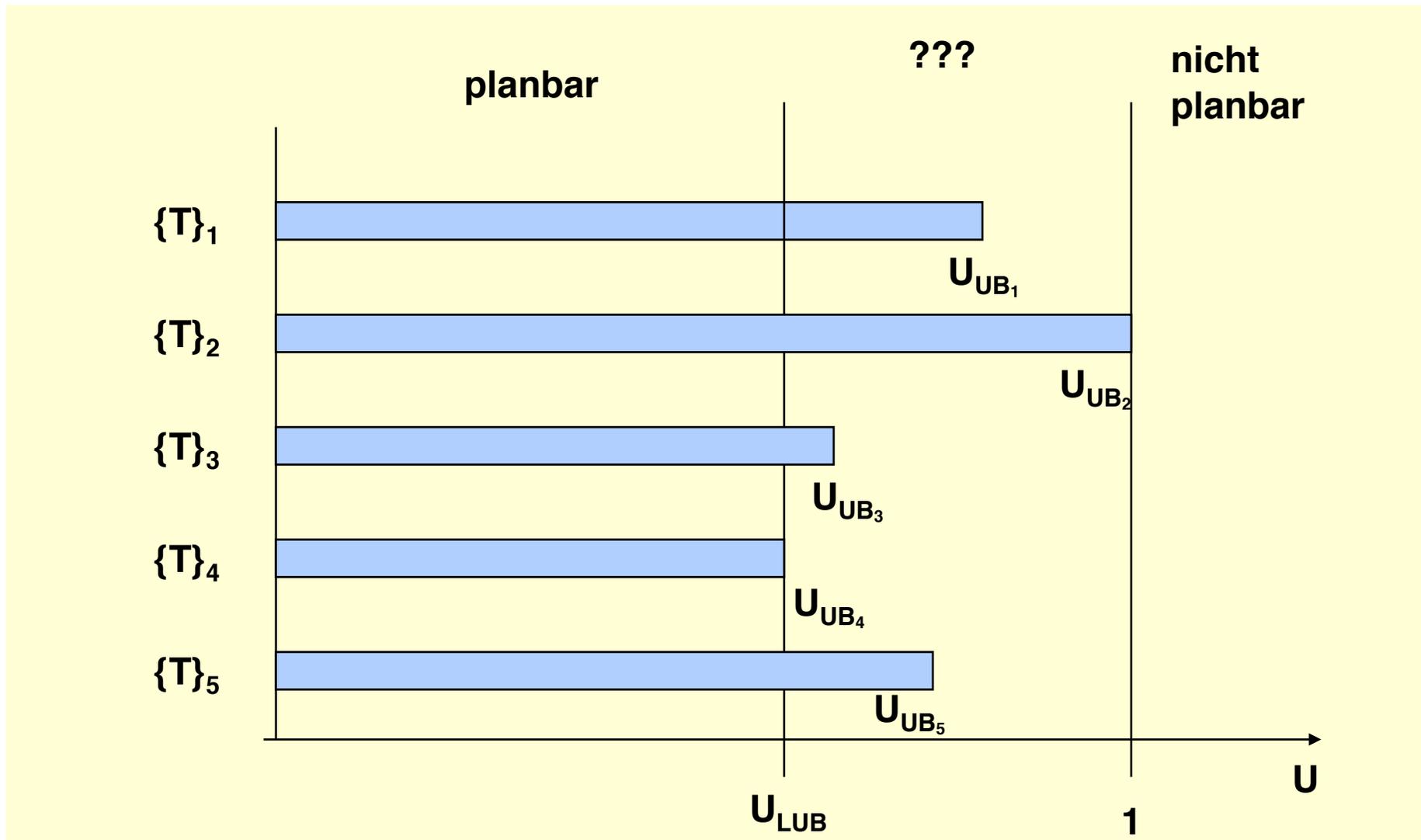
Der Auslastungsfaktor für  $n$  Tasks ist dann gegeben durch:

$$U = \sum_{(i=1, \dots, n)} (\Delta e_i / \Delta p_i)$$

Sei  $U_{UB}(\{T\}, A)$  die obere Schranke des Auslastungsfaktors für die Menge der Tasks  $\{T\}$ , die von dem Schedulingalgorithmus  $A$  eingeplant wird.

Wenn  $U = U_{UB}(\{T\}, A)$ , dann ist der Prozessor voll ausgelastet.





Die kleinste obere Schranke  $U_{LUB}(A)$  für die eine Taskmenge unter einem Schedulingverfahren planbar ist, ist gegeben durch:

$$U_{LUB}(A) = \min U_{UB}(\{T\}, A) \text{ über alle Taskmengen } \{T\}.$$



**Satz:** Wenn der Auslastungsfaktor  $U > 1$  ist, kann eine Taskmenge von keinem Planungsalgorithmus eingeplant werden.

---

Sei  $\Delta P = \Delta p_1 \cdot \Delta p_2 \cdot \Delta p_3 \cdot \dots \cdot \Delta p_n$  (gemeinsames Vielfaches !)

Aus  $U > 1$  folgt  $U \cdot \Delta P > \Delta P$

$$\sum_{(i=1,\dots,n)} (\Delta P / \Delta p_i \cdot \Delta e_i) > \Delta P$$

mit  $\Delta P / \Delta p_i$  : Anzahl der Aktivierungen von  $T_i$  im Intervall  $\Delta P$   
und  $\Delta P / \Delta p_i \cdot \Delta e_i$  : Ausführungszeit von  $T_i$  im Intervall  $\Delta P$

$\sum_{(i=1,\dots,n)} ((\Delta P / \Delta p_i) \cdot \Delta e_i)$  ist die Gesamtrechenzeit aller Tasks, die im Intervall  $\Delta P$  benötigt wird. Diese kann nicht größer sein als die zur Verfügung stehende Gesamtzeit  $\Delta P$ . Daher gilt, daß eine Menge von Tasks nur dann planbar ist, wenn  $U \leq 1$  gilt.



# Prioritätsbasiertes statisches Scheduling

---

**Es wird kein expliziter Plan aufgestellt, der (zeitbasiert) auf Fristen oder Spielräumen beruht, sondern es existiert ein impliziter Plan, der durch eine Prioritätszuordnung repräsentiert wird.**

**Praxisbezug: Die meisten Echtzeitbetriebssystem(kern)e unterstützen prioritätsbasiertes Scheduling mit unterbrechbaren Prozessen.**

**Zur Entscheidung, welchem Prozeß dem Prozessor zugeteilt wird, braucht man lediglich die Priorität des gerade laufenden Prozesses mit der Priorität des gerade bereitwerdenden Prozesses zu vergleichen.**

**Nach welchen Gesichtspunkten wird einem Prozeß seine Priorität zugeordnet ?**



# Planen nach monotonen Raten : Rate Monotonic Scheduling (RMS)

---

## **Annahmen:**

- 1. Eine Task kann zu einem beliebigen Zeitpunkt unterbrochen werden.**
- 2. Es wird nur die Ressource “Prozessorzeit” betrachtet.**
- 3. Alle Tasks sind unabhängig und es gibt keine Vorrangrelation unter Tasks.**
- 4. Es werden ausschließlich unterbrechbare periodische Tasks betrachtet.**
- 5. Die relativen Deadlines der Tasks entsprechen ihren Perioden.**



# Planen nach monotonen Raten : Rate Monotonic Scheduling (RMS)

---

**Def.:**

**Rate einer periodischen Task** = Anzahl der Perioden im Betrachtungszeitraum  
= Frequenz (über unbegrenzte Zeitraum)

**Prioritätsordnung:**

$$rms(i) < rms(j) \Leftrightarrow 1 / \Delta p_i < 1 / \Delta p_j$$

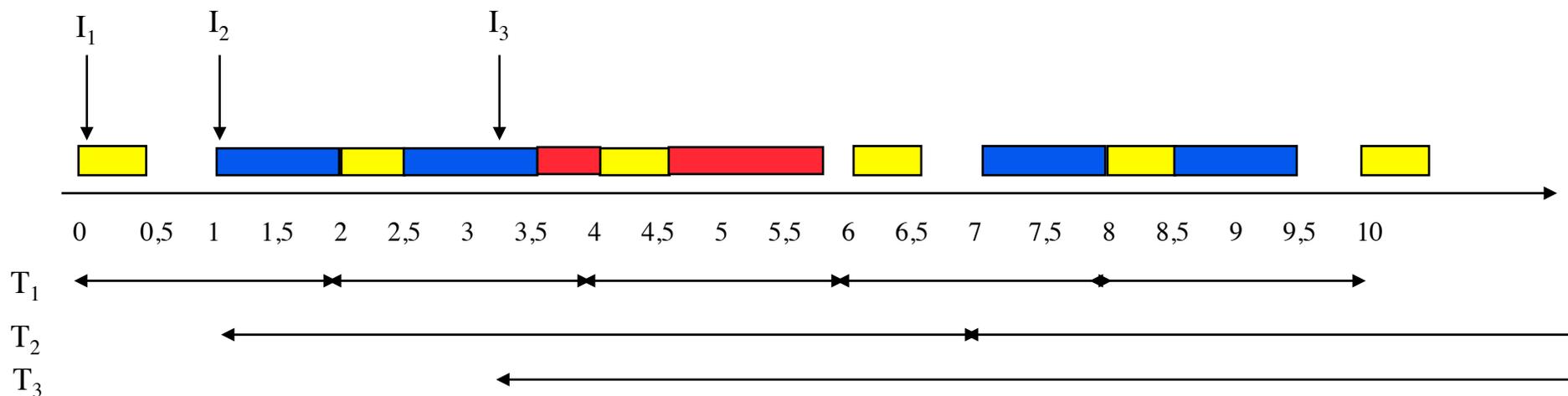
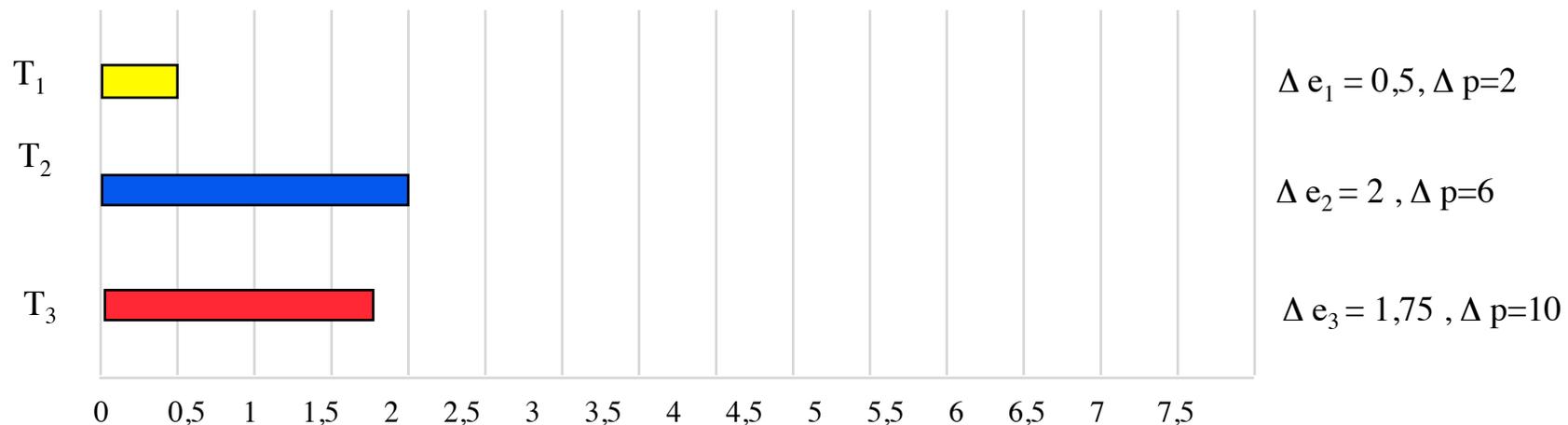
**Nummerierung der Tasks gemäß ihrer Priorität:**

$$i < j \Leftrightarrow rms(i) < rms(j)$$



# Planen nach monotonen Raten : Rate Monotonic Scheduling (RMS)

## Beispiel:



# Eigenschaften von RMS :

---

**Frage: Ist RMS optimal verglichen mit anderen statischen Planungsverfahren?**

**Intuitive Kritik: RMS berücksichtigt keine Deadlines, sondern zum aktuellen Zeitpunkt wird die Task mit der statisch höchsten Priorität bevorzugt.**

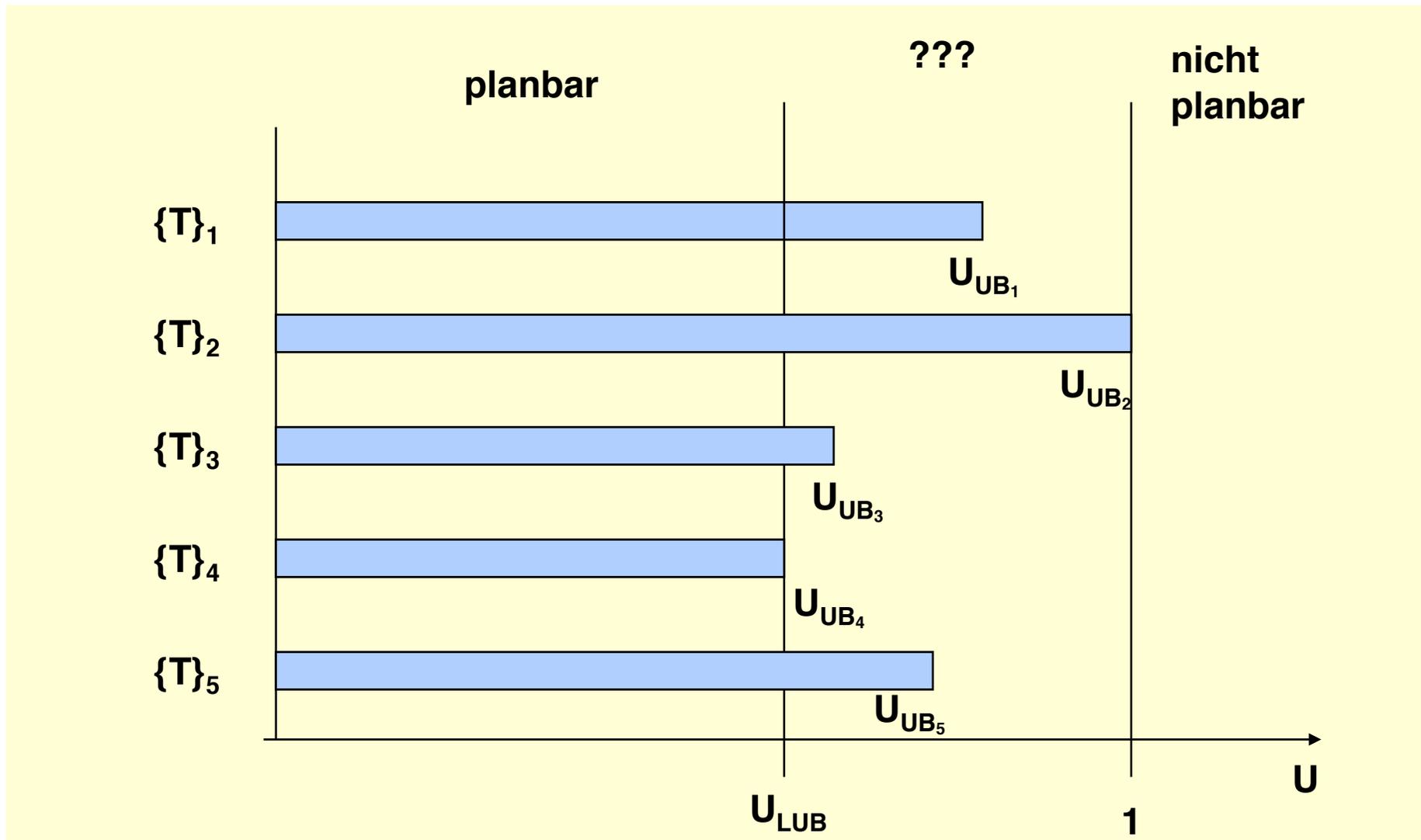
**Frage: Gibt es eine obere Schranke  $U_{lub}$  der Prozessorauslastung, für die immer ein Plan nach RMS garantiert werden kann (d.h. ein hinreichendes Kriterium für die Einplanbarkeit) ?**

**$U_{lub}$  ist die Auslastung, für die RMS optimal ist, d.h. einen Plan findet, wenn überhaupt einer existiert. Es kann natürlich Verfahren geben, die eine bessere Auslastung realisieren.**

**Für n Tasks gilt:  $U_{lub} = n (2^{1/n} - 1) .$**

<b>Für n = 1 :</b>	<b><math>U_{lub}</math></b>	<b>= 1</b>
<b>Für n = 2 :</b>	<b><math>U_{lub}</math></b>	<b>= 0,828</b>
<b>Für n <math>\rightarrow \infty</math> :</b>	<b><math>\lim U_{lub} (n) = \ln (2)</math></b>	<b>= 0,693</b>





Die kleinste obere Schranke  $U_{LUB}(A)$  für die eine Taskmenge unter einem Schedulingverfahren planbar ist, ist gegeben durch:

$$U_{LUB}(A) = \min U_{UB}(\{T\}, A) \text{ über alle Taskmengen } \{T\}.$$



# Eigenschaften von RMS :

Beispiel für Scheduling nach RMS, in dem die Auslastung über der RMS-Grenze liegt, d.h. RMS keinen Plan findet, obwohl einer existiert.

1. Ausgangssituation: für diese Werte findet RMS einen Plan. Die Auslastung liegt mit 0,828 an der theoretischen Grenze

$$T_1 : \Delta e_1 = 3, \Delta p_1 = 7$$

$$T_2 : \Delta e_2 = 2, \Delta p_2 = 5$$

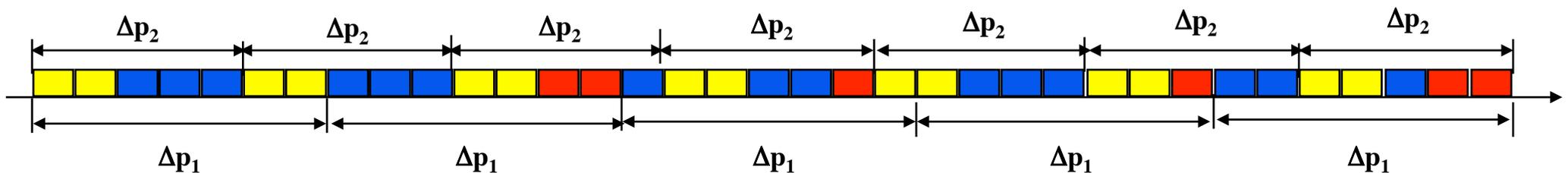


$$kgV = 35$$

$$T_1 : 15 \text{ Zeiteinheiten}$$

$$T_2 : 14 \text{ Zeiteinheiten}$$

$$29/35 = 0,828 \approx n (\sqrt[2]{2} - 1)$$



# Eigenschaften von RMS :

**Situation 2: Erhöhung des Rechenbedarfs von  $T_1$  um 1 Einheit ( $\Delta e_1 = 4$ ). RMS kann nicht mehr angewandt werden. Die theoretische Grenze der Auslastung wurde überschritten.**

$T_1$  :  $\Delta e_1 = 4$ ,  $\Delta p_1 = 7$

$T_2$  :  $\Delta e_2 = 2$ ,  $\Delta p_2 = 5$

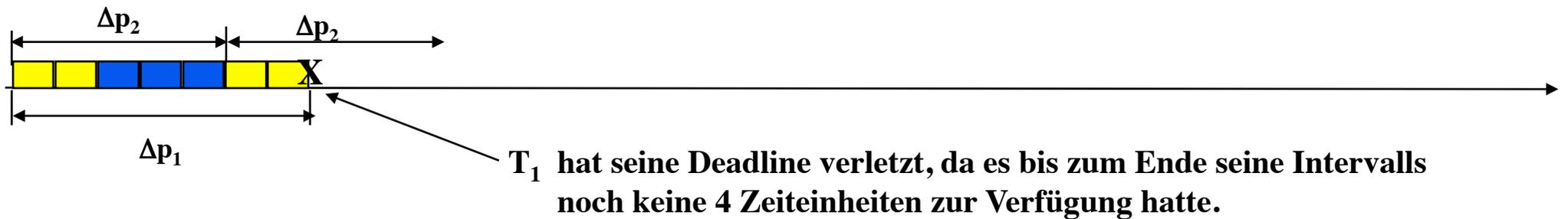


kgV = 35

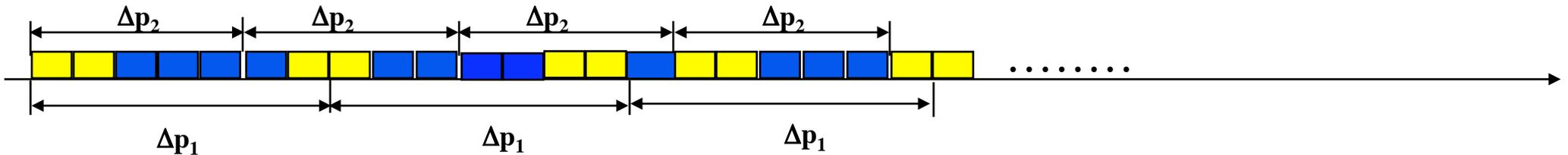
$T_1$  : 20 Zeiteinheiten

$T_2$  : 14 Zeiteinheiten

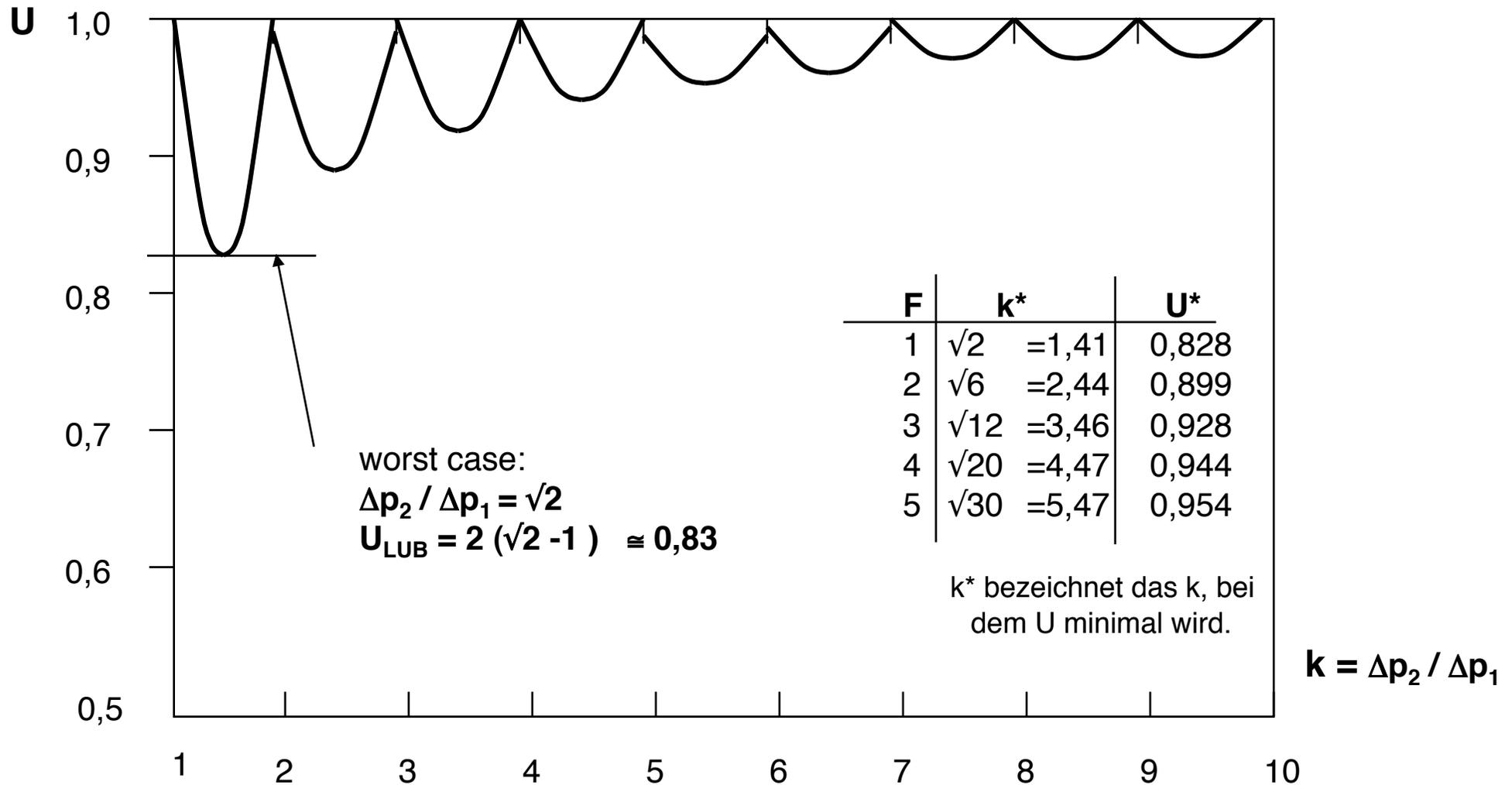
$34/35 = 0,971 > n (\sqrt[n]{2} - 1) = 0,828$



Für EDF ist das kein Problem, da das Verfahren den Prozessor bis 1 auslasten kann.



# Obere Schranke der Prozessorauslastung in Abhängigkeit des Periodenverhältnisses "k" für 2 Tasks



# Optimalität von RMS

---

## Satz:

Sei  $T$  eine Taskmenge, für die eine gefundene (statische) Prioritätszuordnung bereits einen brauchbaren Plan liefert. Dann wird auch die Prioritätszuordnung nach monotonen Raten einen brauchbaren Plan liefern.

C.L. Liu, J.W. Layland

Scheduling algorithms for multiprogramming in a hard- real-time environment.

Journal of the ACM 20(1), January 73, pp.46-61

